






Method for recognizing the severity of a vehicle collision

Patent number: DE10035505
Publication date: 2002-01-31
Inventor: KUHN ANDREAS (DE); URBACH JAN (DE)
Applicant: BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG (DE)
Classification:
- international: **B60R21/01; B60R21/01**; (IPC1-7): B60R21/01
- european: B60R21/01C3
Application number: DE20001035505 20000721
Priority number(s): DE20001035505 20000721

Also published as:

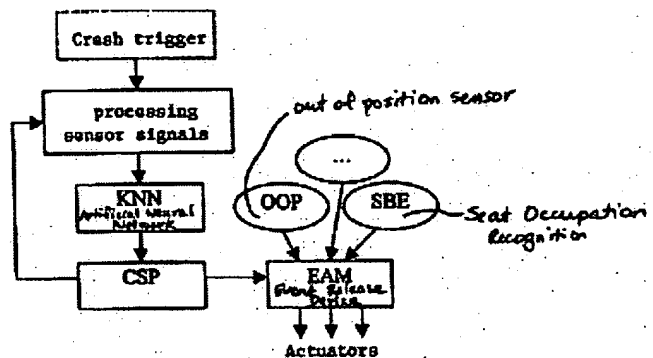
 EP1174312 (A2)
 US6459975 (B1)
 US2002052679 (A1)
 EP1174312 (A3)
 EP1174312 (B1)

[Report a data error here](#)

Abstract not available for DE10035505

Abstract of correspondent: **US2002052679**

In a method for recognizing the severity of a vehicle collision, wherein the output signal of one or more acceleration sensors is processed and fed to a neural network that controls a release unit for an occupant protection device, and further wherein several occupant protection devices can be selected by the release unit in accordance with the severity and course of the vehicle collision, the future time progression of the output signal of the acceleration sensor is predicted with the help of the neural network based on the acceleration sensor signal values during at least one defined point in time.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide



⑦1 Aktenzeichen: 100 35 505.6
⑦2 Anmeldetag: 21. 7. 2000
⑦3 Offenlegungstag: 31. 1. 2002

⑦1 Anmelder:
Bayerische Motoren Werke AG, 80809 München,
DE

⑦2 Erfinder:
Kuhn, Andreas, Dr., 80807 München, DE; Urbahn,
Jan, 80939 München, DE

⑤6 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
zu ziehende Druckschriften:

DE	198 54 380 A1
US	56 84 701 A
US	53 77 108 A

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

⑤4 Verfahren zum Erkennen der Schwere eines Fahrzeugzusammenstoßes

⑤7 Bei einem Verfahren zum Erkennen der Schwere eines Fahrzeugzusammenstoßes, bei dem das Ausgangssignal eines oder mehrerer Beschleunigungssensoren aufbereitet und einem Neuronalen Netz zugeführt wird, das eine Auslöseeinheit für eine Insassenschutzeinrichtung steuert, wobei durch die Auslöseeinheit mehrere Insassenschutzeinrichtungen entsprechend der Schwere und des Verlaufs des Fahrzeugzusammenstoßes gesteuert werden, wird mit Hilfe des Neuronalen Netzes das Ausgangssignal des Beschleunigungssensors in seinem zukünftigen zeitlichen Verlauf auf der Basis der Beschleunigungssensorsignalwerte zu mindestens einem definierten Zeitpunkt vorhergesagt.



[0001] Die Erfindung bezieht sich auf ein Verfahren mit den Merkmalen des Oberbegriffs von Patentanspruch 1.

[0002] Ein derartige Verfahren ist aus der DE 198 54 380 A bekannt. Dabei wird das Ausgangssignal mehrerer Beschleunigungssensoren aufbereitet und in das Neuronale Netz eingegeben, um eine Aussage über die Schwere eines Fahrzeugzusammenstoßes zu erhalten.

[0003] Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Verfahren der eingangs genannten Art zu schaffen, das eine schnelle und aussagekräftige Möglichkeit bietet, die Schwere eines Fahrzeugzusammenstoßes vorherzusagen.

[0004] Die Erfindung löst diese Aufgabe durch die Merkmale des Patentanspruchs 1.

[0005] Eingangsgrößen in das Neuronale Netz sind die aufbereiteten Signale von vorzugsweise mehreren im Fahrzeug verteilten Beschleunigungssensoren. Aufbereitet bedeutet, dass man ein- oder mehrfach integrierte bzw. auf andere Weise gefilterte Sensorsignale betrachtet und entweder die Zeitreihen selbst als Eingangsgröße verwendet, oder spezielle, charakteristische Werte aus den Signalverläufen ermittelt und dem Neuronalen Netz als Eingang zuführt. Diese charakteristischen Größen können Werte der aufbereiteten Signale zu bestimmten definierten Zeitpunkten bzgl. der Zeit der Auswertung, Signalwerte an speziellen Triggerzeitpunkten, erreichte Maximalwerte, Zeitspannen für bestimmte Signalanstiege, Steigungen im Signalverlauf, arithmetische Kombinationen von diversen aufbereiteten Signalen oder ähnliches sein.

[0006] Ausgangsgröße des Neuronalen Netzes ist eine Aussage über die Crasheschwere und damit über die zu erwartende Insassenbelastung. Diese Aussage lässt sich aufgrund der mit Hilfe des Neuronalen Netzes gewonnenen Aussage über den zukünftigen Verlauf des (der) Beschleunigungssignalwerte besonders realitätsnah gestalten. Im Gegensatz dazu ist bei bisherigen Airbagauslösealgorithmen die Aussage über die Crasheschwere meist direkt verbunden mit der Aktuatorik. Bei der zunehmenden Anzahl an Rückhaltesystemen würde eine Formulierung der Crasheschwere damit immer komplizierter werden. Durch die vorliegende Erfindung wird eine parametrische Definition einer Crasheschwere geliefert, welche unabhängig von der jeweils verwendeten Aktuatorik ist.

[0007] Demnach soll die Crasheschwere bei einem Frontalaufprall definiert sein durch den zu erwartenden Verlauf des Beschleunigungssensorsignals. Dieser Verlauf ist identisch mit der zu erwartenden Beschleunigung der Fahrgastzelle.

[0008] Mit Hilfe des Neuronalen Netzes wird der anschließende zeitliche Verlauf des Signals berechnet. Das Ergebnis dieser Berechnung ist eine Aussage über die zu erwartende Vorverlagerung des nicht zurückgehaltenen Insassen. Daraus ergeben sich Aussagen wie z. B.:

[0009] Ohne Rückhaftung würde der Insasse in 50 ms mit ungefähr 10 m/s gegen das Lenkrad prallen (entspricht etwa 300 mm Vorverlagerung).

[0010] Dieser Aussage ist dann eine entsprechende Aktion der Insassenschutz- und -rückhaltungseinrichtungen entgegenzusetzen, die durch die Auslöseeinheit gesteuert werden.

[0011] Die Berücksichtigung der freien Bewegung des Fahrzeuginsassen im Zusammenhang mit der Ansteuerung von Insassenschutz- und -rückhaltungseinrichtungen ist grundsätzlich bereits aus der FR 21 84 307 und der EP 327 853 B bekannt. Dabei wird ein Airbagsystem ausgelöst, wenn die zu erwartende Vorverlagerung des Fahrzeuginsassen einen bestimmten Schwellwert überschreitet (FR 21 84 307) bzw. wenn dieser Schwellwert zu zwei aufeinanderfolgenden Zeitpunkten überschritten wird

(EP 327 853 B). In beiden Fällen aber wird nicht das zukünftige Beschleunigungsverhalten des Fahrzeuginsassen abgeleitet, sondern nur die Unterscheidung "FIRE/NO-FIRE" gemacht. Im Gegensatz dazu wird bei der Erfindung mit Hilfe des Neuronalen Netzes eine Aussage über die zu erwartenden Belastung des Fahrzeuginsassen gewonnen und daraus die Möglichkeit abgeleitet, dieser Belastung durch eine angepasste Auslösestrategie der Insassenschutz- und -rückhaltungseinrichtungen gezielt entgegenzuwirken.

[0012] Die erfindungsgemäße Aufbereitung der Beschleunigungssignale mit Hilfe des Neuronalen Netzes und die Vorhersage der zu erwartenden Belastung liefert eine allgemeingültige Aussage (im folgenden Crasheschwereparameter = CSP genannt), weil in diese Aussage über die Crasheschwere weder Fahrzeugtyp, -ausstattung oder Lastfall/Barriere eingehen. Die auftretenden Werte des CSP sind zwar abhängig von der Fahrzeugstruktur, die Auswirkung auf den Fahrzeuginsassen hängen aber nur vom CSP-Wert selbst ab.

[0013] Der CSP bezieht sich jetzt direkt auf die Insassenbelastung. Es muss nicht mehr von Auftreffposition/-geschwindigkeit/Barrierensteifigkeit oder Ähnlichem auf die Insassenbelastung geschlossen werden.

[0014] Mit dem erfindungsgemäß bestimmten CSP ist es auch möglich, Unfallsituationen, bei welchen unterschiedliche Auslösestrategien der Insassenschutz- und rückhalteeinrichtungen ablaufen sollen, hinreichend genau zu unterscheiden. Der CSP ist auch nicht abhängig von den Insassenrückhalteeinrichtungen. Damit ist es möglich, diese in ihrer Wirksamkeit optimal abzustimmen.

[0015] Wie in der einzigen Figur gezeigt, ist der CSP ein zu erwartender zeitlicher Kurvenverlauf. Dieser Kurvenverlauf muss mit möglichst wenigen Parametern in ausreichender Weise beschrieben werden. Die eigentliche Insassenvorverlagerung ist der Vorverlagerungsweg über der Zeit $s = s(t)$ dargestellt. Sie lässt sich auch angeben durch den Geschwindigkeitsverlauf $v = v(t) = s'(t)$ oder den Beschleunigungsverlauf $a = a(t) = v'(t) = s''(t)$.

[0016] In Fig. 1 ist die Vorverlagerungsgeschwindigkeit eines nicht dargestellten Fahrzeugs mit unterschiedlichen Geschwindigkeiten von 20 und 40 km/h gegen

- die starre Wand mit 100% Überdeckung (Kurven 1a/b),
- die deformierbare Barriere mit 40% Überdeckung (2a/2b),
- die schräge Wand (3a/3b),
- den mittigen Pfahl (4a/4b) und
- die starre Wand mit 40% Überdeckung (5a/5b)

[0017] Kreuz, Kreis und Quadrat kennzeichnen jeweils den Zeitpunkt mit 100, 200 und 300 mm Vorverlagerung.

[0018] Zur Charakterisierung der Vorverlagerung im implementierten Algorithmus gibt es unterschiedliche zielführende Möglichkeiten.

A. Globale Bewertungsgröße und Bezug zu einer Referenzzeit

[0019] Der gesamte Vorverlagerungsverlauf wird anhand charakteristischer Größen beschrieben. Beispiel hierfür wäre etwa die mittlere Beschleunigung zwischen 100 und 300 mm Insassenvorverlagerung.

[0020] Sei

$$t_1 = t(s = 100 \text{ mm}); v_1 = v(t_1) \quad (1)$$

$$t_3 = t(s = 300 \text{ mm}); v_3 = v(t_3) \quad (2)$$

dann entspricht der Quotient



$$a_m = \frac{v_3 - v_1}{t_3 - t_1} = \frac{dv}{dt} \quad (3)$$

dieser mittleren Beschleunigung, welche annähernd mit der EES (Energy Equivalent Speed) korreliert ist und somit Aufschluss über die zu aktivierenden Insassenrückhaltesysteme gibt. Wenn dieser Parameter zum Zeitpunkt t mit ausreichender Sicherheit detektiert wird, weiß man damit, welche Rückhaltesysteme zu aktivieren sind. Wann diese zu aktivieren sind, muss zusätzlich angegeben werden, beispielsweise durch einen zeitlichen Bezug

$$dt_{\text{FIRE}} = t_1 - 30 \text{ ms} - t \quad (4)$$

[0021] Die Craschschwere, welche für eine Auslöseentscheidung herangezogen wird und Ausgangsgröße aus dem Neuronalen Netz ist, wäre dann das Parameterpaar (a_m , dt_{FIRE}).

B. Lokale Größen mit festem zeitlichen Bezug zur Auswertzeit

[0022] Im Gegensatz zu A. wird keine globale Größe über die zu erwartende Insassenverlagerung ausgewertet, sondern nur eine Vorschau über einen definierten Zeitraum in Bezug zu Auswertzeit t .

[0023] Die Auswertung des Neuronalen Netzes zum Zeitpunkt t während des Unfalls liefert dann beispielsweise einen Schätzwert für die mittlere zu erwartende Insassenbeschleunigung bzw. -verlagerung zum Zeitpunkt $t+30 \text{ ms}$, $t+40 \text{ ms}$, usw. Wie fein und genau diese Aussage vorliegen muss, hängt von den verwendeten Aktuatoren ab.

[0024] Ein Airbagauslösealgorithmus hätte damit folgende, in Fig. 2 dargestellte Struktur:

[0025] Demnach werden die aufbereiteten Sensorsignale (unter Umständen erst nach Erreichen eines Crashtriggers, d. h. dem Überschreiten eines Beschleunigungssignalschwellwerts) einem Neuronalen Netz zugeführt, welches die beschriebenen Parameter zur Charakterisierung der Craschschwere ausgibt. Es kann sich dabei um die Werte der Beschleunigungssensoren zu einem bestimmten Zeitpunkt (Überschreiten des Schwellwerts) handeln. Alternativ können die Signalwerte ständig und vorzugsweise in zeitlich regelmäßigen Abständen von z. B. $0,25 \text{ msec}$ aufgenommen werden und bei Überschreiten des Crashtriggers die diesem Zeitpunkt vorhergehenden 2, 3, ... Signalwerte ausgewertet werden. Es wird somit die dem Crashtrigger vorhergehende "Signal-Historie" ausgewertet. Auf diese Weise lässt sich mit Hilfe des Neuronalen Netzes aus der Historie der zukünftige Signalverlauf vorhersagen.

[0026] Die so gewonnene Information über den zukünftigen Beschleunigungssignalwerteverlauf wird daraufhin mit Informationen aus anderen Systemen wie Sitzbelegungserkennung, Out-Of-Position-Sensoren, PreCrash-Sensoren u. a. zu einer Auslöseentscheidung verknüpft. Dies erfolgt in einer sogenannten Ereignisauslösematrix, welche unter Umständen wieder als Neuronales Netz, Fuzzy Logic oder ähnlichem ausgeführt ist.

[0027] Der CSP ist die Schnittstelle zwischen Sensorik und Aktuatorik. Da der CSP die dargestellten Vorteile aufweist, können Sensorik und Aktuatorik für sich ausgelegt werden.

[0028] Damit ergibt sich insgesamt ein Verfahren, das es mit geringem Aufwand ermöglicht, schnell und sicher Aussagen über die Schwere und den Verlauf eines Fahrzeugzusammenstoßes zu liefern und Insassenschutzeinrichtungen bedarfsgerecht anzusteuern.

1. Verfahren zum Erkennen der Schwere eines Fahrzeugzusammenstoßes, bei dem das Ausgangssignal eines oder mehrerer Beschleunigungssensoren aufbereitet und einem Neuronalen Netz zugeführt wird, das eine Auslöseeinheit für eine Insassenschutzeinrichtung steuert, wobei durch die Auslöseeinheit mehrere Insassenschutzeinrichtungen entsprechend der Schwere und des Verlaufs des Fahrzeugzusammenstoßes gesteuert werden, **dadurch gekennzeichnet**, daß mit Hilfe des Neuronalen Netzes das Ausgangssignal des Beschleunigungssensors in seinem zukünftigen zeitlichen Verlauf auf der Basis der Beschleunigungssensorsignale zu mindestens einem definierten Zeitpunkt vorhergesagt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Eingabe der Beschleunigungssensorsignale in das Neuronale Netz zu dem Zeitpunkt erfolgt, zu dem ein Schwellwert dieses Signals überschritten wird.

3. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Eingabe der Beschleunigungssensorsignale in das Neuronale Netz in aufeinanderfolgenden Zeitpunkten erfolgt.

4. Verfahren nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Zeitpunkte äquidistant sind.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen



- Leerseite -



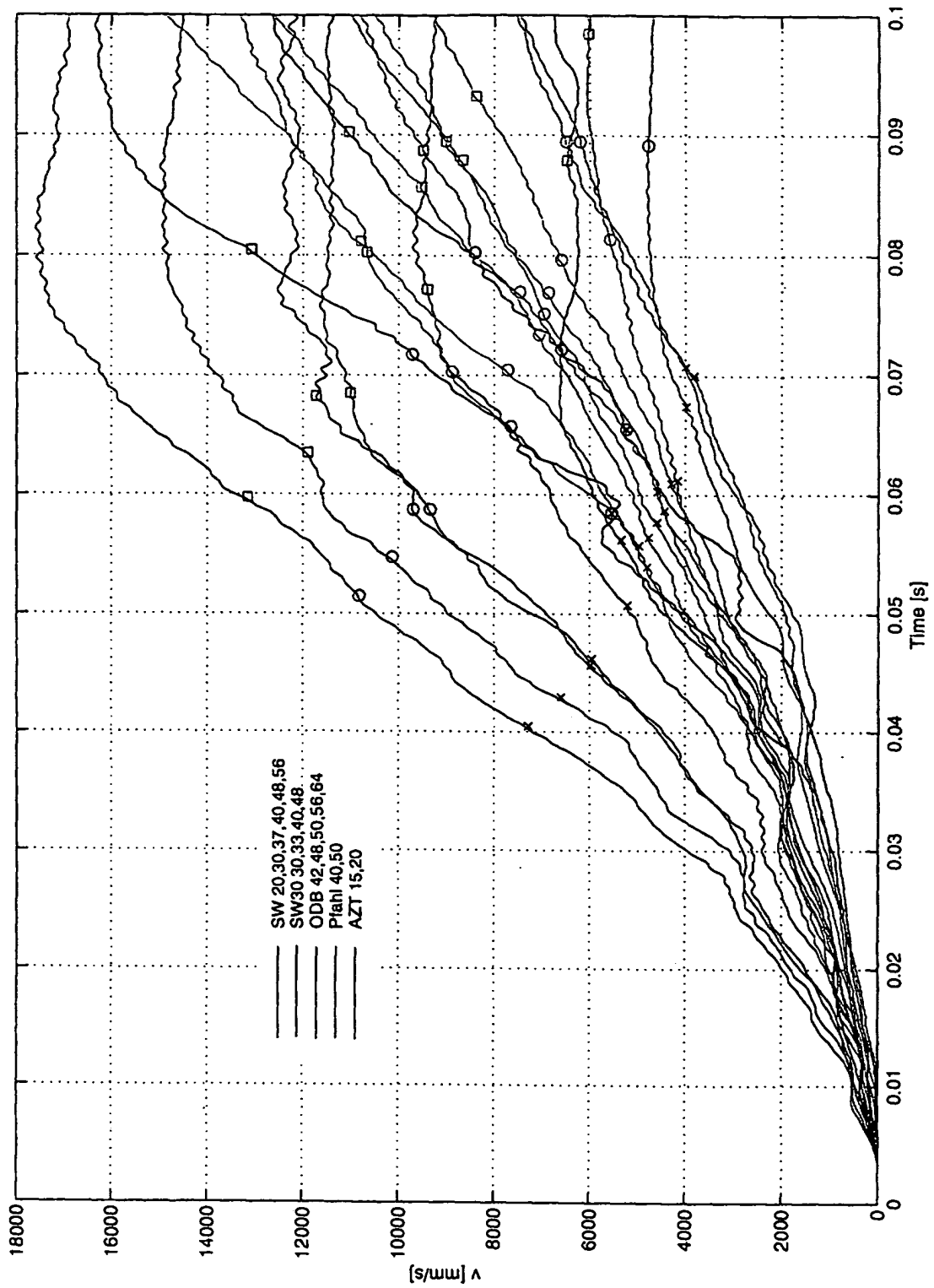


Fig. 1



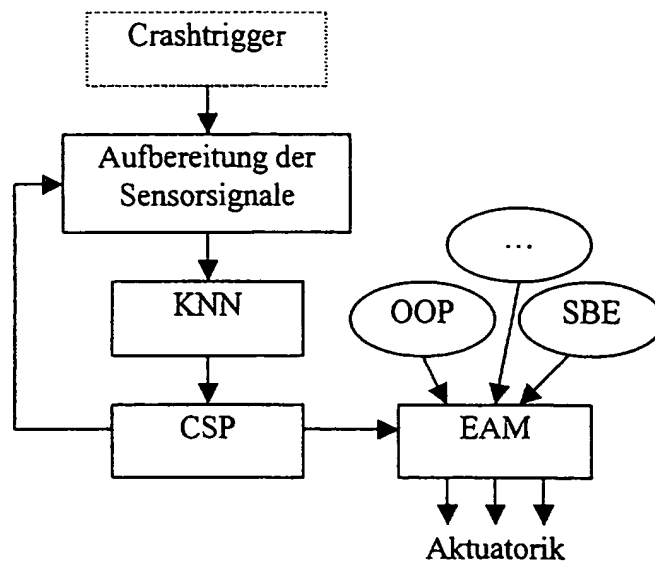


Fig. 2

